PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2001-347472

(43) Date of publication of application: 18.12.2001

(51)Int.CI.

B25C 5/15 **B25C** 5/16

B27F 7/38

(21)Application number : 2000-167136

(71)Applicant: NISCA CORP

(22)Date of filing:

05.06.2000

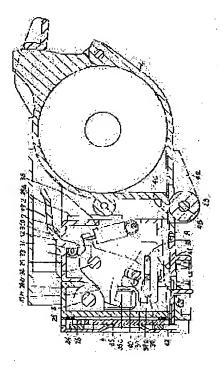
(72)Inventor: MOCHIZUKI NAOTO

(54) STAPLER DEVICE

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a stapler device capable of preventing the waste of staples in replacing a cartridge and replacing a staple continuous body.

SOLUTION: This stapler device comprises the stable continuous body S obtained by connecting plural staples into a band, a mounting unit 3 mountable and demountable to a device body and having a cartridge 4 to store the staple continuous body S, and a driver means 6 for pressing the staple led out from the cartridge 4 into the sheets, the mounting unit 3 is provided with a reverse feed controlling means for preventing the staple continuous body S from moving in the direction of the cartridge 4, and the reverse feed controlling means is brought into contact with the staple continuous body S in mounting the mounting unit 3 on the main body, and separated from the mounting unit 3 in demounting the mounting body from the main body.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

SEST AVAILABLE COPY

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2001-347472 (P2001-347472A)

(43)公開日 平成13年12月18日(2001.12.18)

(51) Int.Cl.7		識別記号	FΙ		テーマコード(参考)
B 2 5 C	5/15		B 2 5 C	5/15	3 C 0 5 4
	5/16	•		5/16	3 C 0 6 8
B 2 7 F	7/38		B 2 7 F	7/38	

審査請求 未請求 請求項の数8 OL (全 10 頁)

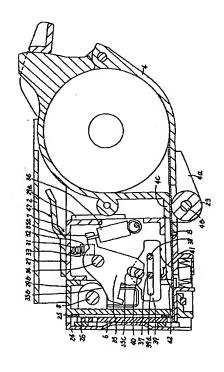
(21)出願番号	特願2000-167136(P2000-167136)	(71)出願人 000231589
	·	ニスカ株式会社
(22)出願日	平成12年6月5日(2000.6.5)	山梨県南巨摩郡増穂町小林430番地1
• •		(72)発明者 望月 直人
		山梨県南巨摩郡増穂町小林430番地1 二
		スカ株式会社内
		(74)代理人 100076163
		弁理士 嶋 宣之
		Fターム(参考) 30054 CB04 CB06 CC06 CD05 CD12
		30068 AA04 AA08 BB01 CC06 FF06
		FF24 FF30]]15

(54)【発明の名称】 ステープラ装置

(57)【要約】

【課題】 カートリッジを交換したり、ステーブル針連 続体を交換したりするときに、ステーブル針を無駄にし ないステープラ装置を提供する。

【解決手段】 ステープラ装置には、複数の針を帯状に連結したステープル針連続体Sと、装置本体に着脱自在であって、上記ステープル針連続体Sを収納するカートリッジ4を備えた装着ユニット3と、このカートリッジ4から導き出されたステープル針をシートに圧入するドライバ手段6とを備え、上記装着ユニット3には、ステープル針連続体Sがカートリッジ4方向へ移動するのを阻止する逆送り規制手段を設け、上記装着ユニット3を本体に装着したとき、上記逆送り規制手段が、ステープル針連続体Sに接触する構成にする一方、装着ユニット3を本体から外したときその接触状態を解除する。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 複数の針を帯状に連結したステーブル針連続体と、装置本体に着脱自在であって、上記ステーブル針連続体を収納するカートリッジと、このカートリッジから導き出されたステーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備えたステーブラ装置において、上記装置本体には、ステーブル針連続体がカートリッジ方向へ移動するのを阻止する逆送り規制手段を設け、この逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触する構成にする一方、操作部材を操作することによって、その接触状 10 態を解除する構成にしたステープラ装置。

【請求項2】 複数の針を帯状に連結したステーブル針連続体と、装置本体に着脱自在であって、上記ステーブル針連続体を収納するカートリッジを備えた装着ユニットと、このカートリッジから導き出されたステーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備えたステーブラ装置において、上記装着ユニットには、ステーブル針連続体がカートリッジ方向へ移動するのを阻止する逆送り規制手段を設け、上記装着ユニットを本体に装着したとき、上記逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触 20 する構成にする一方、装着ユニットを本体から外したとき、上記逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触 20 する構成にする一方、装着ユニットを本体から外したとき、上記逆送り規制手段として、爪またはエンドレスベルト等の回転部材を用いたことを特徴とする請求項1または2記載のステープラ装置。

【請求項4】 複数の針を帯状に連結したステーブル針連続体と、装置本体に着脱自在であって、上記ステーブル針連続体を収納するカートリッジを備えた装着ユニットと、このカートリッジから導き出されたステーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備えたステーブラ 30 装置において、上記装着ユニットには、ステーブル針連続体をドライバ手段方向に送る送り機構を設けるとともに、この送り機構に逆送り規制手段を設け、上記装着ユニットを本体に装着したとき、上記送り機構および逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触する構成にする一方、装着ユニットを本体から外したときその接触状態を解除する構成にしたステープラ装置。

【請求項5 】 装着ユニットには、送り機構を構成する 送り機構用ケーシングと、この送り機構用ケーシングを 収納する収納空間とを備え、この送り機構用ケーシング 40 を上記収納空間に上下助可能に組み込むとともに、送り 機構用ケーシングにバネ力を作用させ、通常は、このバ ネ力で上記収納空間から上方に突出させ、この突出状態 において、上記送り機構および逆送り規制手段がステー ブル針連続体から離れる構成にする一方、前記送り機構 用ケーシングをバネ力に抗して押圧することにより、上 記送り機構および逆送り規制手段がステーブル針連続体 に接触する構成にしたことを特徴とする請求項4記載の ステープラ装置。

【請求項6】 送り機構には、軸と、この軸に回動可能 50 引き出せるようにしている。さらに、図6に示すよう

に設けた回動部材と、この回動部材に連係し、回動部材の回動に関連して往復動作する動作板と、この動作板に取り付けた送り爪とを備え、上記回動部材は、ドライバ手段を支持するドライバ軸の移動にともなって回動する構成にしたことを特徴とする請求項4または5に記載のステープラ装置。

【請求項7】 送り機構および逆送り規制手段として、 エンドレスベルト等の回転部材を用いたことを特徴とす る請求項4または5に記載のステープラ装置。

【請求項8】 複数の針を帯状に連結したステーブル針連続体と、上記ステーブル針連続体を収納するカートリッジと、このカートリッジから導き出されたステーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備えたステープラ装置において、装置本体には、ステーブル針連続体をドライバ手段方向に送る送り機構を設けるとともに、この送り機構に逆送り規制手段を設け、上記送り機構および逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触する構成にする一方、操作部材を操作することによって、上記送り機構および逆送り規制手段がステーブル針連続体から離す構成にしたことを特徴とするステープラ装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】との発明は、複写機やプリンタなどの画像形成装置から排出された複数枚のシートを、ステーブル針で綴じるステープラ装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】従来のステープラ装置によるステーブル 処理について、図6、図7を用いて説明する。

【0003】図6に示したステーブル針連続体Sは、真っ直ぐにした1本1本のステーブル針を、多数連続させて帯状にしたものである。この帯状の連続体Sは、それを渦巻き状に巻いて、それをカートリッジ50の収納部50aに収納している。この収納状態において、ステーブル針連続体Sを収納部50aの取り出し口50bから取り出せるようにしている。このように収納部50aを備えたカートリッジ50は、上記取り出し口50bの延長上に、所定の間隔を保った一対の側壁50c、50cを設けている。そして、この側壁50c、50cの対向間隔は、ステーブル針連続体Sの幅とほぼ等しくしている。したがって、上記取り出し口50bから引き出したステーブル針連続体Sは、この側壁50c、50c間を、図6の矢印方向に引っばり出すことができる。

【0004】また、とのカートリッジ50にはガイド51、51を設け、上記のように取り出し口50bから引き出されたステーブル針連続体Sの浮き上がりを防止するようにしている。つまり、ステーブル針連続体Sは、その幅方向を側壁100cで規制され、浮き上がり方向をガイド51、51で規制されながら、上記矢印方向に

に、上記側壁50c、50c間には、板材52を掛け渡 すとともに、この板材52の両側に形成した逆止爪52 aを形成している。そして、この逆止爪52 aは、上記 したように側壁50c、50c間に引き出されたステー ブル針連続体Sに接触するようにしている。とのように 逆止爪52aが、ステープル針連続体Sに接触すること によって、この連続体Sが上記矢印とは反対方向、すな わち収納部50 a側に戻されないようにしている。つま り、ステーブル針連続体Sは、図6に示す矢印方向に引 き出すことはできるが、一度引き出した以上、それが収 10 納部50a側に戻されないようにしている。

【0005】上記カートリッジ50は、図7に示す装置 本体70に装着するが、この装着状態において、カート リッジ50に形成した押圧部53が、装置本体70に設 けた歩進部材54のバネ部材55をたわませるようにし ている。パネ部材55がこのようにたわむことによっ て、歩進部材54を図7に示す位置に保つようにしてい る。そして、ステーブル針を打ち込むためのドライバ5 6が、図7の位置から下降すると、このドライバ56に 形成した突起部56aが、歩進部材54に形成した突片 20 54aに当たる関係にしている。したがって、ドライバ 56の下降する力が、突起部56aおよび突片54aを 介して歩進部材54に伝わると、歩進部材54はバネ部 材55のバネ力に抗して、図面反時計方向に回動する。 また、ドライバ56がフルストロークする過程で、突起 部56 a が突片54 a の位置を通過する。 このように突 起部56 a が突片54 a 位置を通過すれば、歩進部材5 4がフリーの状態になるので、歩進部材54はバネ部材 55のバネカで、図示の位置に戻される。

を設けている。この送り爪57は、カートリッジ50か ら引き出されてステーブル針連続体Sに、弾力的に接触 するようにしている。したがって、歩進部材54が、上 記のように回動するととによって、送り爪57がステー プル針連続体Sを、ドライバ56方向に送り込む。な お、歩進部材54が上記のように反時計方向に回動した とき、送り爪57がステーブル針連続体Sに弾力的に接 触した状態を保つようにしている。そのために、歩進部 材54が反時計方向に回動すると、ステーブル針連続体 Sを戻す方向に力が作用してしまう。しかし、このとき 40 に前記した逆止爪52aが機能して、その戻りを防止す るととになる。

【0007】また、上記のカートリッジは、通常、複数 備え、それら各カートリッジに、針の長さなど種類の異 なるステーブル針連続体を収納しておく。そして、カー トリッジを交換して、目的に応じステーブル針を選択し て使用できるようにしている。

[0008]

【発明が解決しようとする課題】上記のようなステープ

爪57がステーブル針連続体Sに引っ掛かった状態で、 カートリッジ50を引き抜くことがあった。このように 送り爪57をステープルに引っ掛けたまま、カートリッ ジ50を引き抜くと、カートリッジ50からステーブル 針連続体Sを必要以上に引き出してしまう。しかし、一 旦引き出されたステーブル針連続体Sは、逆止爪52a があるので、それを元に戻せなくなってしまう。そのた めに、引き出されたステーブル針連続体Sが無駄になる という問題があった。

【0009】さらに、カートリッジ50を二つ割りにし て、収納部のステーブル針連続体だけを交換する場合が ある。しかし、カートリッジ50を二つ割りにしたとし ても、逆止爪52 a はそのまま機能するので、逆止爪5 2aよりも先に引き出されたステープル針連続体Sが、 やはり元に戻せないので、その部分が無駄になってしま うという問題があった。との発明の目的は、カートリッ ジを交換したり、ステーブル針連続体を交換したりする ときに、ステーブル針を無駄にしないステープラ装置を 提供するととである。

[0010]

【課題を解決するための手段】第1の発明は、複数の針 を帯状に連結したステープル針連続体と、装置本体に着 脱自在であって、上記ステーブル針連続体を収納するカ ートリッジと、とのカートリッジから導き出されたステ ープル針をシートに圧入するドライバ手段とを備えたス テープラ装置において、上記装置本体には、ステーブル 針連続体がカートリッジ方向へ移動するのを阻止する逆 送り規制手段を設け、との逆送り規制手段が、ステープ ル針連続体に接触する構成にする一方、操作部材を操作 【0006】そして、上記歩進部材54には送り爪57 30 することによって、その接触状態を解除する構成にした 点に特徴を有する。

> 【0011】第2の発明は、複数の針を帯状に連結した ステーブル針連続体と、装置本体に着脱自在であって、 上記ステープル針連続体を収納するカートリッジを備え た装着ユニットと、とのカートリッジから導き出された ステーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備え たステープラ装置において、上記装着スニットには、ス テープル針連続体がカートリッジ方向へ移動するのを阻 止する逆送り規制手段を設け、上記装着ユニットを本体 に装着したとき、上記逆送り規制手段が、ステーブル針 連続体に接触する構成にする一方、装着ユニットを本体 から外したときその接触状態を解除する構成にした点に 特徴を有する。

【0012】第3の発明は、逆送り規制手段として、爪 またはエンドレスベルト等の回転部材を用いた点に特徴 を有する。第4の発明は、複数の針を帯状に連結したス テーブル針連続体と、装置本体に着脱自在であって、上 記ステープル針連続体を収納するカートリッジを備えた 装着ユニットと、とのカートリッジから導き出されたス ル装置では、カートリッジ50を交換する際、上記送り 50 テーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備えた

4)

ステープラ装置において、上記装着ユニットには、ステ ープル針連続体をドライバ手段方向に送る送り機構を設 けるとともに、この送り機構に逆送り規制手段を設け、 上記装着ユニットを本体に装着したとき、上記送り機構 および逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触す る構成にする一方、装着ユニットを本体から外したとき その接触状態を解除する構成にした点に特徴を有する。 【0013】第5の発明は、装着ユニットには、送り機 構を構成する送り機構用ケーシングと、この送り機構用 ケーシングを収納する収納空間とを備え、この送り機構 10 用ケーシングを上記収納空間に上下動可能に組み込むと ともに、送り機構用ケーシングにバネ力を作用させ、通 常は、このバネ力で上記収納空間から上方に突出させ、 この突出状態において、上記送り機構および逆送り規制 手段がステープル針連続体から離れる構成にする一方、 前記送り機構用ケーシングをバネ力に抗して押圧すると とにより、上記送り機構および逆送り規制手段がステー プル針連続体に接触する構成にした点に特徴を有する。 【0014】第6の発明は、送り機構には、軸と、との 軸に回動可能に設けた回動部材と、この回動部材に連係 20 し、回動部材の回動に関連して往復動作する動作板と、 との動作板に取り付けた送り爪とを備え、上記回動部材 は、ドライバ手段を支持するドライバ軸の移動にともな って回動する構成にした点に特徴を有する。第7の発明 は、送り機構および逆送り規制手段として、エンドレス ベルト等の回転部材を用いた点に特徴を有する。

【0015】第8の発明は、複数の針を帯状に連結したステーブル針連続体と、上記ステーブル針連続体を収納するカートリッジと、このカートリッジから導き出されたステーブル針をシートに圧入するドライバ手段とを備30えたステープラ装置において、装置本体には、ステーブル針連続体をドライバ手段方向に送る送り機構を設けるとともに、この送り機構に逆送り規制手段を設け、上記送り機構および逆送り規制手段が、ステーブル針連続体に接触する構成にする一方、操作部材を操作することによって、上記送り機構および逆送り規制手段がステープル針連続体から離す構成にした点に特徴を有する。【0016】

【発明の実施の形態】図1から図5を用いて、この発明の実施例を説明する。図1は、この発明の実施例で用い 40 た装置本体1の側面図で、図面左側を装置本体1の前側とし、同じく図面右側を装置本体1の後側とする。図1 および図5に示すように、装置本体1のフレーム2に、装着ユニット3を装着している。この装着ユニット3の後側には、図2に示すように、カートリッジ4を備えている。このカートリッジ4には、多数のステーブル針S1を帯状に連結したステーブル針連続体Sを収納するためのものである。また、図5に示すように、装置本体1の前側にある前面ブロック5には、ステーブル針S1を

シートに圧入するドライバ手段6を備えている。さら

に、装着ユニット3には、図2に示すように、ステープル針S1をドライバ手段6側に送る送り機構7を備えているが、これらドライバ手段6および送り機構7については、後で詳しく説明する。

【0017】さらに、図1に示すように、装置本体1の 側面には、上記ドライバ手段6や送り機構7などを動作 させるための駆動機構を備えている。上記駆動機構につ いて、図1を用いて説明する。図1は、装置本体1がス テーブル処理可能な状態であり、との駆動機構がホーム ボジションの状態である。上記ステーブル処理や送り機 構7の動作を、図1の本体前側にあるドライバ軸8を上 下に動かすととにより行うが、それを動かす機構を次に 説明する。図1に示すように、装置本体1には、駆動モ ータ9を備えている。この駆動モータ9の出力軸に固定 したピニオン10は、第1中継歯車11とかみ合ってい る。駆動モータ9の出力軸の回転により、ビニオン10 が、図1において時計回りに回転すると、ピニオン10 にかみ合った第1中継歯車11が、反時計回りに回転す る。そして、との第1中継歯車11の回転軸12には、 第1減速歯車13を固定しいる。そのため、第1中継歯 車11の回転に伴い、第1減速歯車13が反時計回りに 回転する。

【0018】さらに、上記第1減速歯車13は、第2中 椎歯車14とかみ合っている。との第1減速歯車13が 反時計回りに回転するので、第2中継歯車14が時計回 りに回転する。そして、との第2中継歯車14の回転軸 15には、第2減速歯車16がある。そのため、第2中 雑歯車14の回転にともない、第2減速歯車16が時計 回りに回転する。その上、この第2減速歯車16は、駆動ホイール17の歯車とかみ合っている。そのため、第 2減速歯車16が時計回りに回転すると、駆動ホイール 17が反時計回りに回転する。

【0019】上記駆動ホイール17には、連係ビン18を取り付けている。との連係ビン18を、図1に示すように、駆動ホイール17の周縁近くに固定している。さらに、ドライバアーム19のガイド穴19aに、連係ビン18をはめ込んでいる。そのため、連係ビン18の動きにともなって、軸20を中心に回動する。とのようにして、駆動ホイール17の回転により、ドライバアーム19の先端を上下に動かすことができる。なお、上記第1減速歯車13、第2中継歯車14、第2減速歯車16 および駆動ホイール17のそれぞれは、装置本体1の両側に備えている。

【0020】そして、ドライバアーム19には、装置本体1の両側に設けるとともに、これら両側に設けたドライバアーム19の先端を後側に向けて折り返し、その折り返し部分に溝19bを形成している。このようにした両側のドライバアーム19の溝19b間には、ドライバ軸8を掛け渡すようにしている。このように、ドライバ50アーム19の溝19bにドライバ軸8をはめ込んでいる

ので、ドライバアーム19前側の上下の動きにともなっ て、ドライバ軸8が上下に動く。

【0021】以上のようにして、駆動モータ9の駆動力 で、ドライバ軸8を上下に動かしている。なお、駆動ホ イール17は、それに取り付けたカム21とリミットス イッチからなるセンサー22とで、そのホームポジショ ンを検出できるようにしている。つまり、ホームポジシ ョンにあるときには、カム21が、リミットスイッチを オンにするようにしている。そして、駆動ホイール17 が一回転してホームポジションに戻ると、センサー22 10 がそれを認識し、駆動モータ9を停止する。

【0022】一方、ステープル処理を行うドライバ手段 6や送り機構7を備えた装着ユニット3は、次のように 構成している。図2は、上記駆動機構がホームポジショ ンにあるときの装着ユニット3の断面図である。装着ユ ニット3には、図5に示すようにカートリッジ4、前面 ブロック5、図2に示す送り機構7とを備えている。

【0023】装着ユニット3に備えたカートリッジ4の 下部には、一対のローラ支持部4 aを設け、とのローラ た軸4bには、ローラ23を回転自在にして設けてい る。また、とのローラ23の上方には、ガイド板4cを 設け、これらローラ23とガイド板4cとの間に、ステ ープル針連続体Sが通過する。とのようにステーブル針 連続体Sが通過するときには、ローラ23が回転してス テープル針連続体Sがスムーズに引き出されるようにし ている。

【0024】なお、図示していない本体側には、装着ユ ニット3を本体に装着するときに、上記ローラ23が接 触する板状のローラガイドを設けている。したがって、 装着ユニット3を本体に装着するときには、ローラ23 が上記ローラガイドに接触して回転する。 このローラ2・ 3の回転にともなって、ローラ23とガイド板4cとの 間にあるステープル針連続体Sが引き出される。とのよ うにしてステーブル針連続体Sが引き出され、その先端 が後で説明する所定の位置に突き当たると、以後、との ローラ23がスリップするようにしている。また、装着 ユニット3が所定位置に装着された状態では、ローラ2 3が上記ローラガイドから外れて自由回転できるように している。言い換えると、ローラ23がローラガイドか 40 ら外れた状態では、ステーブル針連続体Sが引き出され るときの力でローラ23が回転し、連続体Sがスムーズ に引き出されるようにしている。

【0025】次に、図2および図5に示す前面ブロック 5について説明する。との前面ブロック5には、図2に 示すようにシース24とフェースプレート25とを間隔 を保持して設けるとともに、その間に、フォーマ26、 ドライバ手段6とを備えている。そして、上記ドライバ 軸8を、前記したようにして上下に動かすことによっ て、次のようにしてステーブル処理を行う。すなわち、

ドライバ軸8が図2の状態から下がることにより、フォ ーマ26が、真っ直ぐなステープル針51をコ字状に折 り曲げる。その後、ドライバ軸8がさらに下がると、コ 字状にしたステーブル針S1を、ドライバ手段6が押し 込んで、それをシートに圧入する。このようにステープ ル針S1を圧入したときのドライバ軸8の位置は、図3 に示すとおりである。

【0026】次に、上記送り機構7について、図2を用 いて説明する。との送り機構7は、ボックス状の送り機 構用ケーシング27を備え、との送り機構用ケーシング 27内に各構成要素を収納しているが、それは次のよう に構成している。先ず、上記送り機構用ケーシング27 は、装着ユニット3に対して上下動可能に組み込んでい る。すなわち、装着ユニット3には、図5に示すように 一対の側壁板28a、28bを設けるとともに、これら 側壁板28a、28b間に、ガイド板29aおよび前面 ブロック板29bを設けている。そして、これら側壁板 28a、28b、ガイド板29aおよび前面ブロック板 29 bで収納空間30を形成している。この収納空間 支持部4a間に軸4bを掛け渡している。このようにし 20 に、送り機構用ケーシング27を上下に移動可能に組み 込んでいる。

> 【0027】上記のようにした送り機構用ケーシング2 7には、その天井部分に一対の圧縮コイルばね31の上 端を取り付けている。この圧縮コイルばね31の下端 は、上記側壁板28a、28b側に固定しているが、そ の構造は次のとおりである。すなわち、上記送り機構用 ケーシング27の側板に、図3に示すように長孔32を 形成する一方、上記側壁板28a、28bの内側には、 ばね受け板33を固定している。そして、このばね受け 30 板33を、上記長孔32から送り機構用ケーシング27 内に突出させるとともに、その突出端部分に上記圧縮コ イルばね31の下端を固定している。したがって、送り 機構用ケーシング27は、それを押さえつける力が作用 していない限り、図5に示すように、その天井部分を、 側壁板28 a、28 b よりも上方に突出した状態を保つ ととになる。そして、との図5に示す状態から、上記天 井部分に力が作用すると、送り機構用ケーシング27 は、圧縮コイルばね31のバネ力に抗して下降するとと になる。

> 【0028】また、上記送り機構用ケーシング27の側 板間には軸34を固定し、この軸34に回動部材35を 回動可能に取り付けている。 との回動部材35の後側上 部には、突起部35aを形成し、この突起部35aに引 っ張りコイルばね36の一端を取り付け、回動部材35 にバネ力を作用させている。 つまり、回動部材35に は、上記バネ力によって、図2における時計方向の回動 力が常時付与されている。このようにした回動部材35 の前側には、カム面35bを形成している。このカム面 35 bは、前記ドライバ軸8が上下動する移動軌跡内に・ 50 臨ませている。したがって、バネ力を作用させた回動部

材35は、ドライバ軸8の上下動にともなって回動す る。

【0029】一方、上記送り機構用ケーシング27の側 板の下側には、2本の固定ピン37、38を設け、との 固定ピン37、38に動作板39を取り付けている。つ まり、この動作板39には、長孔39aを形成し、この 長孔39aに上記固定ピン37、38を通して、動作板 39を上記長孔39aの範囲で移動できるようにしてい る。そして、この動作板39の移動方向は、ステーブル 針連続体Sの移動方向と一致させている。上記のように 10 した動作板39の上部すなわち長孔39aよりも上に、 連係ピン40を固定するとともに、この連係ピン40 を、前記回動部材35 に形成した連係凹部35 c にはめ ている。したがって、回動部材35が軸34を中心に、 図2の反時計方向に回動すると、上記連係凹部35cが 揺動するとともに、その揺動にともなって、動作板39 も前後方向に移動することになる。

【0030】また、上記動作板39の下側には送り爪4 1を固定するとともに、送り機構用ケーシング27の底 面には逆送り規制手段である逆止爪42を固定してい る。なお、との送り爪41および逆止爪42は、カート リッジ4側から前面ブロック5側へ向かって斜め下方に 向けている。そして、送り機構用ケーシング27が圧縮 コイルばね31に抗して下降した図2に示す位置にある とき、上記送り爪41および逆止爪42が、カートリッ ジ4から引き出されたステーブル針連続体Sに接触する 関係にしている。したがって、上記のように送り爪41 がステーブル針連続体Sに接触している状態で、動作板 39がステープル針連続体Sの送り方向に移動すれば、 送り爪41に接触したステーブル針連続体Sも送り出さ 30 れることになる。また、上記逆止爪42は、それがステ ープル針連続体Sに接触している限り、その連続体Sの 引き出し方向の移動のみを許容し、連続体Sが元に戻さ れる方向に移動するのを阻止する機能を果たす。

【0031】上記のようにしたステーブル針の送り機構 7は、次のようにして装置本体1に装着する。フレーム 2の一部を切り欠いて示した図5を用いて、装着ユニッ ト3をフレーム2に装着する方法を説明する。

【0032】装着ユニット3には、その側壁板28a、 持片46、46とを設けている。また、フレーム2に は、その側壁板2a、2bの内側に、上側ガイド43、 43と下側ガイド44、44とを設けている。これらガ イド43、44は、板状の支持片45、46が上下に移 動するのを規制しながら、抜き差しできるようにしてい る。しかも、上記ガイド43、44のそれぞれは、先端 をU字状のストッパー部としている。そして、上記支持 片45、46がとのストッパー部に当たったとき、装着 ユニット3がフレーム2の目的の位置に組み込まれるよ うにしている。さらに、上記フレーム2の天井部分に

は、階段状にした送り機構用ケーシング押圧部材47を 設けている。

10

【0033】そして、上記したように装着ユニット3が フレーム2に組み込まれた状態において、送り機構用ケ ーシング27が送り機構用ケーシング押圧部材47の一 番下の部分47aに押し下げられて、図2の状態を保つ ようにしている。それは、装着ユニット3に設けた送り M41および逆止M42が、ステープル針連続体Sに接 触している状態である。上記の状態でドライバ軸8が、 図2に示すホームポジションから下方へ移動すると、ド ライバ軸8が、引っ張りコイルばね36のバネ力に抗し て回動部材35のカム面35bを下方に押し、回動部材 35を図2の反時計方向に回動する。回動部材35が上 記のように反時計方向に回動すれば、それにともなって 動作板39が後側であるカートリッジ4方向に移動す る。したがって、との動作板39に取り付けられた送り 爪41もカートリッジ4の方へ移動する。

【0034】送り爪41を、カートリッジ4側から前面 ブロック5側へ向かって斜め下方に向けて傾斜させてい 20 るので、上記のように送り爪41がカートリッジ4側に 移動すると、この送り爪41がステープル連続体Sに対 して戻り方向の力を作用させる。しかし、送り機構用ケ ーシング27の下側には、ステーブル針連続体Sに接触 する上記逆止爪42が付いているので、ステーブル針連 続体Sがカートリッジ4側へ動こうとしてもそれを阻止 する。以上のように、ステーブル針連続体Sのカートリ ッジ4側への戻りを防止することにより、次のステープ ル処理時のいわゆる「空打ち」を防止することができ る。

【0035】そして、上記動作板39が後側へ移動しつ つ、図3に示すように、ドライバ軸8が一番下まで下り きった状態になると、次にドライバ軸8が上方に移動す る。ドライバ軸8が上がると、回動部材35が引っ張り コイルばね36に引っ張られて、図面時計方向に回動 し、動作板39を前側に移動させる。動作板39が前側 に移動すると、送り爪41に接触しているステープル針 連続体Sを前側に送る。なお、このときの針送り量は、 1本のステーブル針S1の太さに相当するようにしてい る。以上のような送り機構7の動作を繰り返すことで、 28bの外側に、板状の上側支持片45、45と下側支 40 ドライバ手段6側へステーブル針連続体Sを連続的に送 るととができる。

> 【0036】なお、送り機構の送り手段や逆送り規制手 段を、上記のような送り爪41や逆止爪42の板状片か ら成る爪に限らない。これらの送り機構の送り手段や逆 送り規制手段は、ローラやエンドレスベルトなどの回転 部材であってもよい。例えば、この回転部材は、ゴム製 のローラやエンドレスベルトの部材をもちいてもよい。 【0037】次に、装着ユニット3から、上記ステープ ル針連続体Sを収納したカートリッジ4を外す方法につ 50 いて、図4を用いて説明する。カートリッジ4を装着ユ

ニットから外すときには、その前に装着ユニット3を装置本体1から外さなければならない。そして、装着ユニット3を装置本体1から外せば、装着ユニット3の送り機構用ケーシング27が、ケーシング押圧部材47から解放される。したがって、送り機構用ケーシング27は、圧縮コイルばね31のばね作用で上昇させられる。この上昇位置においては、送り爪41および逆止爪42が、ステーブル針連続体5から離れた位置を保つことになる。なお、この上昇位置は、ばね受け板33が長孔3

【0038】上記のように、装着ユニット3を装置本体1から外した状態では、送り爪41と逆止爪42が、ステープル針連続体Sから離れているので、カートリッジ4を装着ユニット3から引き抜くとき、ステープル針連続体Sに送り爪41や逆止爪42が引っ掛かることがない。したがって、カートリッジ4を装着ユニット3から引き出すときにも、ステープル針連続体Sをカートリッジ4から必要以上に引っ張り出されるようなこともなくなる。

2の下端に当たることによって保たれる。

【0039】また、逆止爪42がステーブル針から離れ 20 ているので、たとえ、ステーブル針連続体を必要以上に引き出したとしても、その余分に引き出したステーブル針連続体Sをカートリッジ4に簡単に戻すことができる。したがって、従来のように余分に引き出したステーブル針連続体Sを引きちぎって捨ててしまうといった無駄もなくなる。

【0040】また、上記装着ユニット3のステープル針連続体の送り機構7に逆止爪42を取り付けて、カートリッジ4には逆止爪42を設けていないので、送り爪41と装着ユニット3から引き抜いたカートリッジ4のス 30テーブル針連続体Sの引き出された部分を巻き取るととができる。以上のように、装着ユニット3を外すだけで、送り機構7に取り付けたコイルばね39のバネ力で送り爪41と逆止爪42をステーブル針連続体Sから、自動的に離すことができる。さらに、カートリッジ4の引き出しの際、ステーブル針が必要以上に引き出されることもなくなる。

【0041】なお、上記実施例の送り爪41、逆止爪4 2に換えて、例えばゴム製の回転部材を用いたときには、カートリッジ4を抜き取る際に、回転部材とステー 40 ブル針連続体Sの接触力を弱くすればよい。さらに、装置本体1から装着ユニット3を外したとき、圧縮コイル ばね31のパネ力でステーブル針連続体Sから送り爪4 1と逆止爪42とを離すようにしたが、上記送り機構7 を手で引き上げてもよい。

【0042】一方、送り爪41および逆止爪42とをステーブル針連続体Sに接触させたり、離したりするために、装着ユニット3を次のように構成してもよい。なお、次のように構成した場合には、フレーム2に押圧部材47を設けなくてよい。装着ユニット3の側壁28

a、28bの上端を内側に折り曲げ、その内側に折り曲げた部分と送り機構用ケーシング27との間に、ドライバ手段6側から板材を手で出し入れできるように構成する。このように構成することにより、上記折り曲げた部分と送り機構用ケーシング27との間に上記板材を入れたときには、この板材が送り機構用ケーシング27を押し下げる。そして、送り爪41と逆止爪42とがステーブル針連続体Sに接触し、その状態を保つ。また、上記

折り曲げた部分と送り機構用ケーシング27との間から 10 上記板材を引き抜いたときには、送り機構用ケーシング 27が上方に突出し、送り爪41と逆止爪42とがステ ープル針連続体Sから離れる。

【0043】さらに、別の構成を次に説明する。装着ユ ニット3に、送り機構用ケーシング27を押し下げた状 態でロックするような機構を設ける。そして、送り機構 用ケーシング27を手で下に押すと、このロック機構が 作用して、送り機構用ケーシング27を押圧部材47で 押した状態と同じ状態を保つような構成にする。それと、 ともに、ボタンやレバーなどを操作することにより、ロ ック機構による作用を解除するような構成を設ける。と のように構成することにより、装着ユニット3を装置本 体1に装着したままで、送り爪41および逆止爪42と をステープル針連続体Sに接触させたり、ボタンやレバ ーなどを操作することにより、送り爪41および逆止爪 42とをステープル針連続体Sから離したりすることが できる。以上のように、上記板材や上記ボタン等を総称 して、操作部材という。なお、以上のように構成した場 合には、装着ユニット3を外さずに、装置本体1と装着 ユニット3とを一体としたままで、カートリッジ4を引 き抜くことができる。

[0044]

[発明の効果] 第1の発明によれば、装置本体に逆送り規制手段を設け、操作部材を操作して、逆送り規制手段がステーブル針連続体から離れるようにしている。そのため、本体からカートリッジを引き抜いた後、カートリッジのステーブル針連続体の引き出された部分を巻き取るととができる。第2、3の発明によれば、装着ユニットを本体に装着したとき、逆送り規制手段をステーブル針連続体に接触させる一方、装着ユニットを本体から外したとき、逆送り規制手段がステーブル針連続体に作用する状態を解除するようにしている。そのため、装着ユニットからカートリッジを引き抜いた後、カートリッジのステーブル針連続体の引き出された部分を巻き取ることができる。

【0045】第4の発明によれば、装着ユニットを本体から外したとき、送り機構およびこの送り機構に設けた逆送り規制手段がステープル針連続体に作用する状態を解除するようにしている。そのため、本体から外した装着ユニットのカートリッジを引き抜くとき、送り機構お50よびこの送り機構に設けた逆送り規制手段がステープル

* 63.

13

針連続体に作用していないので、ステーブル針連続体を必要以上に引っ張ってしまうことがない。また、逆送り規制手段がステーブル針連続体から離れているので、たとえ、ステーブル針連続体を必要以上に引き出したとしても、余分に引き出したステーブル針連続体をカートリッジに簡単に戻すことができる。したがって、従来のように余分に引き出したステーブル針連続体を引きちぎって捨ててしまうといった無駄もなくなる。

【0046】第5の発明によれば、装着ユニットを本体から外すだけで、送り機構用ケーシングを上方にバネカにより突出させるので、送り機構および逆送り規制手段がステーブル針連続体に接触している状態を自動的に解除することができる。第6、7の発明によれば、装着ユニットを本体に装着するだけで、送り機構および逆送り規制手段をステーブル針連続体に接触させることができる。そのため、送り機構のカートリッジ側への移動によりステーブル針連続体がカートリッジ側へ動とうとしても、逆送り規制手段がステーブル針連続体のカートリッジ側への動きを阻止する。このように、ステーブル針連続体のカートリッジ側への戻りを防止するので、次のスにつずる。

【0047】第8の発明によれば、装着ユニットを装置本体に装着したまま、操作部材を操作して、送り機構および逆送り規制手段をステーブル針連続体から離せるようにしているので、カートリッジを引き抜くとき、ステーブル針連続体を必要以上に引っ張ってしまうことがな*

【図面の簡単な説明】

【図1】ステープラ装置の側面を示す図である。

【図2】装着ユニットの断面を示す図である。

【図3】駆動機構が動作途中の装着ユニットの断面を示す図である。

【図4】装着ユニットを外した時の装着ユニットの断面を示す図である。

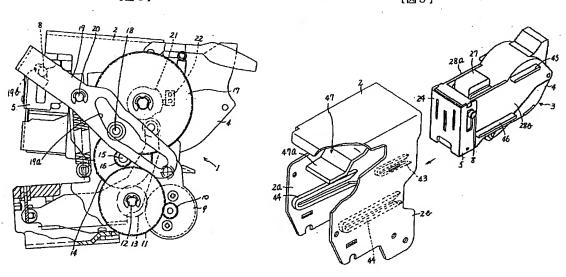
【図5】フレームと装着ユニットを斜めから見た状態を 0 示す図である。

【図6】従来のカートリッジを斜めから見た状態を示す 図である。

【図7】従来のステープラ装置の側面を示す図である。 【符号の説明】

l	ステープラ装置	
3	装着ユニット	
4 ·	カートリッジ	
6	ドライバ手段	
7	送り機構	
8 .	ドライバ軸	
30	収納空間	
3 4	軸	
3 5	回動部材	
39	動作板	
41	送り爪	
42	逆止爪	

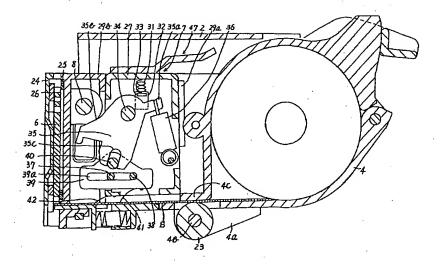
[図1]



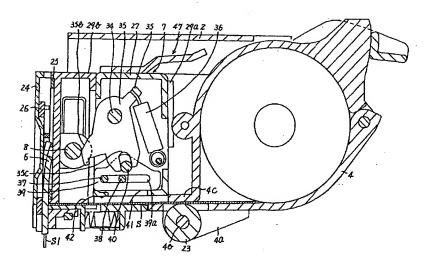
【図5】

ステーブル針連続体

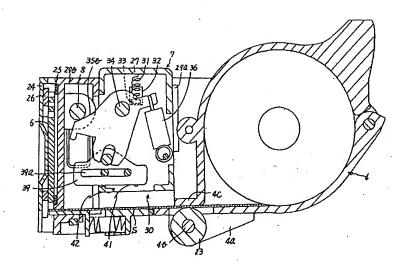
[図2]



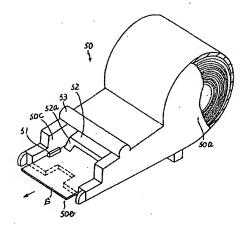
[図3]



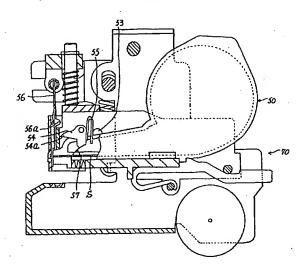
【図4】



【図6】.



[図7]



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
☐ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
FADED TEXT OR DRAWING
☐ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
☐ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
GRAY SCALE DOCUMENTS
☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
☐ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
□ OTHER.

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.